資　料　１９

第３４回電気技術専門委員会において **JIS C 9108 電気掃除機（改正案）** にいただいたコメントと対応（案）

委員コメント	対応案	規格内容
＜坂下委員＞ (1)低周波の EMC 規格（JIS C 61000-3-2）を引用することが必要。過去からの経験のある企業は良いが、今後の新規参入者が低周波の EMC 対策を忘れる。	2 項の引用規格と 6.18 項の性能に追記します。	**2 引用規格** **JIS C 61000-3-2** 電磁両立性-第 3-2 部：限度値-高調波電流発生限度値 **6.18 高調波電流** JISC61000-3-2 に適合しなければならない。
＜福田委員＞ (2)掃除機の規格が JIS では 2 本建てとなっている。棲み分けが不明確。JIS のまえがきでその JIS の体系を明記してはどうか。	解説に国際規格に整合した安全規格（JIS C 9335-2-2　家庭用及びこれに類する電気機器の安全性－第 2-2 部：真空掃除機及び吸水式掃除機の個別要求事項）と性能試験規格(JIS C 9802　家庭用電気掃除機の性能測定方法)が存在することを追記します。 【事務局注】 “まえがき”に、他の規格との関係を記述する例が無いことから、解説への記述とするよう事務局から依頼した。	解説 **1 改正の趣旨及び経緯** 電気掃除機は，1955 年 3 月に制定され，1958 年 3 月，・・・・・ 本規格の安全規定は、電気用品安全法省令第 1 項基準を満足する規定となっている。 なお、掃除機の関連規格としては，IEC 規格を翻訳した国際整合化 JIS 規格が 2 規格存在する。安全規格の **JIS C 9335-2-2**（家庭用及びこれに類する電気機器の安全性－第 2-2 部：真空掃除機及び吸水式掃除機の個別要求事項），性能試験規格の **JIS C 9802**（家庭用電気掃除機の性能測定方法）であり、前者は電気用品安全法省令第 2 項基準に採用される予定である。
＜福田委員＞ (3)7.5.2a)の「またはこれと同等以上」の表現はあいまいである。具体化すべき。例えば“スタンダードシートに合わせる。”等、記述に工夫が必要。	「またはこれと同等以上」は削除します。	7.5.2 差込接続部 a) コードに接続する差込接続器は，**JIS C 8303** に適合するもの。

委員コメント	対応案	規格内容
＜福田委員＞ (4)9.11 の屈曲性について、プラグ側の屈曲回数は 5000 回に対し、本体側は 2000 回としている。本体側は巻き取り時しか想定していないとの回答があったが、合理性に欠ける。本体側も 5000 回の屈曲回数が必要ではないか。	この内容は、電気用品安全法の技術基準と同じであるため、変更しないことにします。機器側の 2000 回は、電気用品安全法 別表第八の共通事項に記載されています。また、プラグ側の 5000 回は **JIS C 8306**（配線器具の試験方法）に規定されている内容です。	－
＜福田委員＞ (5)9.13ａ）の 30ｋｇは子供が乗ることだけの想定でよいのか。大人がつまずくこともある。	電気用品安全法では、人が乗って使用することを前提とした商品（例えば、カーペット、スリッパなど）に対して静荷重で 60kg を規定しています。それ以外の製品には荷重に関する規定はございません。掃除機の取扱説明書には、掃除機の上には乗らないことを明記しています。しかしながら、掃除機の誤使用（小さい子供が本体に乗って遊ぶこと）を想定して 1976 年からこの内容を追加しております。特段これまで市場での問題は起きていないため、現行規格のままとさせて頂き、今後の課題としたいと思います。	－
＜福田委員＞ (6)改正原案では「取っ手」の機械的強度は決めないこととしているが、以前に取っ手が折れて大きな事故になったことがある。製造メーカでは社内規格があるとの回答があったが、JIS で決められない理由は何か。ほとんどのメーカに社内規格があるのであれば、JIS に規定するべき。	**6.11 項、9.20 項**の右記のとおり、規定を追加します。 【事務局注】 限られた時間であったため、追加された試験方法は、各社の試験方法の平均的な試験方法で実証を行って規定したもの。過去の「取っ手」事故品を排除する試験方法であることは確認されている。	**6.11 機械的強度** c) 本体持ち運び用取っ手は、**9.20** によって試験を行ったとき、実用上支障があってはならない。 **9.20 本体持ち運び用取っ手の衝撃落下試験** a) 持ち運び用取っ手の中央に幅 60±10 ㎜の伸縮性のないバンド等を固定して引き上げ、本体を地面から浮かす。この状態で基準位置を決める。 b) 次に基準位置から更に本体を 100mm 持ち上げ，基準位置まで落下させる。 c) b)の操作を 1 000 回繰り返す。この間本体は地面に接触しない。